

En esta actividad de seguimiento hemos revisado los avances en el desarrollo del TFG, como son la unificación de los dos proyectos hechos en Unity y su funcionamiento en navegador. Esto ha permitido que la comunicación entre ambos módulos sea más directa sin necesidad del paso de ficheros entre ellos.

Algunas de las dificultades que he tenido en este proceso han sido, en primer lugar, las incompatibilidades del paquete TextMeshPro, ya que este ahora está incluido directamente en Unity, y en los proyectos se había incluido el asset manualmente. También tuve algunos problemas a la hora de hacer pruebas con los proyectos antes de empezar a unirlos, ya que en el módulo de simulación no estaba definida la función que lee el fichero XML con las especificaciones del robot para crearlo, por lo que directamente intenté pasar el robot de una escena a otra prescindiendo de esta funcionalidad.

Por último, existían algunos conflictos con las colisiones entre los sensores y el robot en la escena de simulación, ya que parte del modelo de los sensores se encontraba dentro del autómata, la solución fue eliminar la malla de colisión de los componentes de los sensores, salvo en el sensor de tacto, donde la parte que analiza la colisión se dejó intacta.